

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

63-017523

(43)Date of publication of application: 25.01.1988

(51)Int.CI.

H01L 21/30

H01L 21/66

(21)Application number : **61–161709**

(71)Applicant: TOSHIBA MACH CO LTD

(22) Date of filing:

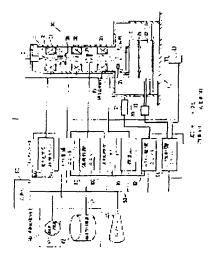
09.07.1986

(72)Inventor: TANAKA SHOJI

(54) ELECTRON-BEAM LITHOGRAPHY EQUIPMENT

(57)Abstract:

PURPOSE: To enable quick inspection having high precision by providing an image detection means image—sensing a pattern on a mask, an image—sensing pattern data generating means and a compare check means comparing a design pattern data and an image—sensing pattern data and detecting the defect of the pattern of the mask. CONSTITUTION: A compare check unit 100 is fitted organically to a constituent for conducting lithography work, and a pattern data as an image—sensing data from a calibration unit 90 for the unit 100, a pattern data based on a design data (a source data) from a bit conversion unit 80, a scan timing signal from a scan control unit 62 and the positional data of tables 12, 16 are utilized and compared and the presence of the defects of the patterns is decided simultaneously. An electronic optical system 30 for an electron—beam lithography equipment can be utilized as it is in inspection work, thus removing an optical error. Accordingly, high resolving power can be displayed.



⑩ 日本 国特許庁(JP)

①特許出願公開

@ 公 開 特 許 公 報 (A) 昭63 - 17523

Mint Ci.

識別記号

庁内整理番号

④公開 昭和63年(1988)1月25日

H 01 L 21/30 21/66 J -7376-5F 7168-5F

審査請求 未請求 発明の数 1 (全15頁)

❷発明の名称

電子ビーム描画装置

图 昭61-161709 2045

登出 頭 昭61(1986)7月9日

母祭 明者

静岡県沼津市大岡2068の3 東芝協械株式会社沼津事業所

東芝樹椒株式会社 の出 頤 人

東京都中央区銀座4丁目2番11号

弁理士 木下 実三 20代 理

剪細書

1. 発明の名称

電子ピーム指面装置

2. 特許請求の范囲

(1) 設計データに基づいてブランキング制御さ れたビームを試料に無財して、その試料上に所定 バターンを描言する電子ピーム措画装置において、

前記は料に代えて取り付けられたマスクからの 反射電子を検出してマスク上のパターンを攝像す る復復出手関に、この復復出手段の出力から前記 設計データに基づく設計パターンデータに対応さ せた復生パターンデータを創皮するための復作パ カーンデータ発生手段と、は設計パターンデーク と温度パターンデータとを比較して渡マスクのパ タニンの欠陥を検出する比較検査手段)とを設け、 前記電子ピームを走査しながら前記マスクの検査 ができるよう構成したことを特徴とする電子ピー 五层画装置.

(2) 柏記特許請求の範囲第1項において、前記 比较投資手段が、前記設計データに基づき 2 値化 された設計パターンデータを記憶するための第1 記憶手段と、前記攝像パターンデータ発生手段か らの損性パターンデータに基づき 2 値化された操 使パターンデータを記憶するための事 2 記憶手段 とからなり、質記性手段に記憶された頁パクーン データを比較して設計バターンに対する道像パタ - ンの同否を判別してマスクバターンの欠陥を検 出できるよう構成されている電子ピーム指面装置。 (3)前記特許請求の範囲第2項において、前記 集1記性手段が、複数のラッチ回路と、これに対 応させた複数のシフトレジスタとを有し複数スキ + ン分の設計パターンデータを記憶できるものと されている電子ピーム指揮装置。 (() 前記特許技术の範囲第2項において、前記

第2記也手段が、前記攝像パターンデータ発生手 及からの損後パターンデータをそのまま記憶する シフトレジスタと、損傷パターンデータを1ピク セル分だけシフトさせて記住する族政のシフトレ ジスタとから形成されている電子ピーム借言装置。 (5) 前記巻許請求の韓囲第1項において、前記

タ発生予設 の 協 な シリ アルバターンデータの
アナログ信号とを 減算する アナログ 銭算器 と、 このアナログ 銭算器 の 出力 の 語対 値 が 所定の スレッショルド値を越えた場合に 久隔と 判断する 比較 ほとから 形成されている 電子ビーム 信置装置。

3. 発明の詳細な説明

[度及上の利用分野]

(背景技術とその問題点)

LS 1等の半導体集積回路を大量生産する方法としてウェハ上に回路パターンを光学的に任写するいわゆる光学的証写方法が知られ、これを実施するためにフェトマスクやレチクル(以下、回名を併せてマスクという。)が利用されている。

かかるマスクの製造装置の1つとして、 数据な パターンを迅速かつ高額度で推画できる特徴を有

する世子ピーム 走変型指面装置が広く 普及している。 一方、マスクの品質がLSI等の品質を決定することになるから、マスク製造装置が上記 電子ピーム走変型指面装置であるか否かにかかららず描面されたマスク上のパターンを検査している。

ここに、従来の電子ピーム走査型推画装置は、電子銀から計出されたピームをブランキング制御することもに傾向制御して感光制度布がラス板等である試料上に入力されたソースデータに基づく所定のパターンを指置できるよう構成されていた。

一方、度百された試料を現像、エッチング等処理して形成されたマスクを検査するための従来の検査課理としては、ダイ比較方式検査装置、データベース比較方式検査装置あるいは走査方式電子 取放検が一般的に利用されていた。

しかしながら、上記従来の電子ビーム定変要権 西装度および検支装置によってマスクを製造して いたのでは以下のような問題点があった。

○<u>グィ比似方式検査装置は、マスク上で開接する</u> るグィのパターンを 2 つの光学所で同時に損象し つつ、そのビデオ信号を比較して不一致部分をもって欠陥と判定するものであるから、共通的欠陥は検出できないという政命的欠点がある。データインス比較方式被変装置は光学的に関係したマスクパターンと当該設計データとを光学的に比較するものであるから比較形態により補度が異なるという欠点がある。さらに関者とも光学的に提供する方式なのでレンズ等製作上の問題を含む光学的関係(波長、無点硬度等)のために最小検出可能な欠陥サイズは前者の場合には0.2μm程度、後者の場合には0.3μm程度が限界であった。

さらに、走を型電子類数数を応用した検査装置 が提案されているが、この型は経済的負担が過大 となるという問題があった。

のこのように、従来の検査装置では、ますます高は皮化する指言装置の 0 ・ 1 μm 以下の経済でパターンを検査できないという欠点を有する他、検査装置は指置装置と肝個独立のものとされていたからマスク製造全体を考えるときには低めて生産物をの思いものとなっていた。当然に設備経済地

大、Qのでは、 はなどは、 はなどは、 はなどは、 はなどのでは、 ないでは、 ないで

しかも、各類面に適合させてマスクを取り付けるという一見単純な作業がその数類パターンの位置合せを必須とすることから相当無数を要し、この点からも特度上、径済上、運用上の問題を含んでいた。

(発明の目的)

本発明は、推画作業用の概能を有効利用して迅速かつ高精度の検査をできるようした電子ビーム 推画装置を提供することを目的とする。

(問題点を解決するための手段および作用)

本発明は、上記従来の問題点が指面装置と検査 装置とが別個独立の構成とされていることに起因 していたと若 、全体製造工限をもってマスクの高品質が保険できるという基本原列に関り、 間面作業と検変作業とを選択的に行なえるよう構成しば来間難点を除去しようとするものである。

これがため、設計データに基づいてブランキング制御されたビームを試料に限計して、そのは料上に所定パターンを指揮する電子ビーム描画装置において、

従って、設計データに各づいてブラシキング 初 切されたビームを試料に限射して、この試料上に

(実施研)

本発明に係る電子ビーム機両装置の実施例を図 面を針関しながら詳細に説明する。

(第1実推例)

第:実施別は第:図ないし第10図に示され、 電子ビール製指責装置は、試料上に電子ビームを 定章(スキャン)させつつ推画および検査する装置本体200℃、ソースデータである設計データ を記憶する外的記憶手段 4 0 、ソースデータをフレンデータに変調するとともに装置本体 2 0 0 を制御するための指令等を行う C P U S 0 、 C P U S 0 を で D と 0 具体的整合を行うインターフェースを形成する ビット変換ユニット 7 0 等の各ユニット 6 0 、 6 2 、 6 4 、 8 0 、 9 0 、 1 0 0 とから構成されている制御部3 0 0 と、 に大別構成されている。

以下、株成要素を区々して説明する。

製置本体 2 0 0 は、上記インターフェースを介のフレーム 1 で駆動 制部を文型 2 内にテーブ形成 5 0 で駆動 制作 2 立 2 内にテーブ光 2 0 が 5 手段 1 0、 流長システム 2 0 が 4 よび 4 学 4 学 5 を 2 が 4 よび 4 学 5 を 2 が 4 よび 7 性 5 を 2 が 4 よび 7 性 5 を 2 が 5 に 5 動 6 で 2 と 2 に 5 も 5 に 7 が 1 2 に 2 配 7 が 1 5 を 3 な 5 に 7 が 1 2 に 2 配 7 が 1 5 に 7

てY組方向に移動され **宝外のYモータ11日** るよう形成されている。 はって、CPU50から の指令に益づな、テーブル制御ユニット66を介 しば好 5 は X および Y 方向に移動される。また、 M 長システム20は、Yテーブル16上に固定さ れ又反射ミラー23と、この又反射ミラー23に 向けてレーザ光を開射するための光波を含み X 反 財ミラー23からの反射光を受けてこれと茲串光 とも干渉することによってXテープル12の召動 変位ないし現在値を検出するレーザ干値計とから 形成されている。なお、火位置後出についても同 <u>はてある(図示省略)</u>。さらに、電子光学系30 はフレニムしの上部に設けられた電子鉄るから射 出された女子ピーム4を状料5上に所定のピーム 役をもって所定の位置に照射できるようピームコ ントロールするための第1コンデンサレンズ31 と第2コンテンサレンズ32と対物レンズ33と をこの頃で上方から下方側に配置させて形成され ている。電子統3は電子を放出するカソードとピ

コンデンサ ス31と第2コンデンサレンズ32との間にはブランキング制作するためのブランキング制作するためのブランキング電極35およびアパーチャ35が設けられ、 第2コンデンサレンズ32と対物レンズ33との 間にはビームをX軸方向に偏向させるための傾向 電極37が設けられている。

傾向電視37は印加する電圧を制度して収料5 上に照射するビーム位置を移動させるものである。 個向電視37と対峙するY軸方向用の傾向電極は 図示管略している。

ソテーブル1 8 の上方個に設けられた負換出手設である反射電子検出器 3 9 は試料 5 からの反射電子を検出し撮像パターンデータ発生手段を形成する校正ユニット 9 0 にその情報を出力するためのものである。

なお、真空変 2 内を所定圧力に推得するための 真空排気制御手段およびは料 5 の開出入等のため の ユートロード制御手段は図示・以明を省略する 一方、制御部 3 0 0 の外部記憶手段 4 0 は、設計 データすなわちソースデータを入力する磁気テー

ア装型 4 1 とこの磁気テーア装置 4 1 から入力 したソースデータを実換して装置本体 2 0 0 の固有的データであるマシンデータをCPU5 0 から競み出し位置または検査符ちデータとして記憶する
低気ディスク装置 4 2 とから形成されている。

ームを加速するアノードとからなる。また、第1

主メモリを含む、CPU50は、高速なDMAバス52と1/Oバス53とを介し外部記憶手段40とピット実施ユニット70等を含むインターフェースと連結され、ソースデータをマシンデータに変換するいわゆるデータ透信機能、制御・騒動な能等を有し本装置を集中的に制御する。45はコンソールで指載・検索モード切換等を行うためのものである。

ここに、インターフェースは第1回に見られるように各ユニット60、70、80、100.90、62、64とからなり、CPU50から発せられるマクロ命令を解釈して装置木体200の各部10、30等を制御するためのものである。ほって、各ユニット50、70等の他必要なデジタル回路、アナログ回路、ドライベ等を含むもので

ある.

さて、「電子光学系調整ユニット60は、テーブ 別ル盟動手段10、選長システム20、偏向制御ユ ニット80、反射電子量を検出する反射電子検出 器39、校正ユニット90等と協願して電子光学 来30の調整を行うものである。<u>電子光学系30</u> の調整とは後輩アライメント、ピーム電波、ピー ム後、ビーム非点(非点調整用コイルは図示省 鳥)等調整をいい、好適な階画、検査を行なえる ようするものである。従って、指面等条件を要贝 したとき、あるいは経路的変化等を補正するため に一定時間間福毎に自動的に行う。具体的には、 Yテーブル15に固定されたマーク19からの反 射電子量を反射電子検出器39で検出しつつ、第 1 コンデンサレンズ等 3 1 . 3 2 . 3 3 を調整し <u>に行う。</u>また、ビーム偏向感度を求めるために C PU50から偏向制御ユニット80に所定の削値 量を与えつつ、それによって実際にピームが移動 した距離をマーク19、測量システム20年から 確認する。従って、電子光学系調整共三之上 6.0

は通常の描画作業、検査 東中には原則として.使. 用しない。

次に、ピット皮はユニット70に、できずっとは では11から設計データ(C A D データ等)とであ スカされC P U 5 0 で数何学ータに 中間フォーマットと改変されいのでは、下すの してマシンデータと改変されいのでは、でき となったであるがあるに、特に ないデータ)をブランキングあるで、特に 近別では描述作業とともにも を作りなる。 にいる。

すなわち、この実施例の電子ビーム技画装置では禁型固有のマシンデータを第3回(A)に示す上辺および下辺が平行な台形の図形表現方式と定めている。一方、ソースデータである設計データは、例えば同(B)に示す矩形を、中心圧倒を(X、Y)としたときによ、h、4とで規定されている。そこで、設計データを一気にマシンデー

タと変換する は実用上型質であるから、一旦 第3回 (C) に示すように様子 (セル) で区置し てソースデータである設計デークを分割しその役 に変換している。

具体的には、第3回(C)のセルC = nは第3回 (A)に示した台形パターンにおいて △ X 。 = 0 △ X 。 = 0 と指定することによって h × ℓ 。としてマシンデータに変換される。なお、セルは1024 ×1024 アドレスユニットである。

個向制御ユニット 8 0 は、第 5 図(人)に示すように C P U 5 0 から指令される 国向解相 当デンタル信号を 7 ナログ信号に変換する 3 と、変換されたは 号を 積分し 図 刃状変 形は 号を発生させる 観分器 8 3 と、同様に C P U 5 0 の指令される 国向開始位置 相当デジタル 信号を 7 ナログ信号に変換する 6 向開始位置用 D Z A 変換器 3 2 の両アナログ信号を加加に T ア

ランキング電板35へ偏向制御信号を出力するための加算器85とを含み形成されている。なお、第1回に示される上記優向電板37はX仮向用であり、Y個向用の偏向電板を図示省略しているが、この偏向制御ユニット80は第5回に示した加算85年4の2系列を設け形成されている。

なお、傷向類切はスキャン(走変)制御と同期 する必要があるので、スキャン制御ユニット 6 2 から出力されるタイミングは号(第 6 図(A) 会 限)によって同(C)に示す如く第 5 図に見られ るスイッチ 8 4 を知絡させて積分器 8 3 をりセットするよう形成されている。

また、個向制物ユニット80は、テーブル12 16移動時の水平方向の姓行や振動をリアルタイムで検出した測長システム20からの信号を受けてパターン位置の変動を補正する機能をも偏えている。従って、指面および検査の構度を一層向上させることができる。また、Yテーブル16の上下動検出センサ(図示省略)からの信号を受けてそれによるスキャン額の変動を制正してきるよう 形成されている.

また、校正ユニットの は、上記の通り電子先 学系調整ユニット 6 0 と関与させて電子光学来 3 Oを描画条件あるいは検査条件に通合させるべく、 ものフィードバック信号を創成するもので、あて 囚に示すようにCPUSOからのゲイン調整値お よびパイアス値で反射電子校出路 3 9 の出力は号 を波形整形するゲイン顕整用 D / A 変換器 9 2 、 バイアス用 DノA皮液器9Jおよび加定器94を ☆み、CPU50へ銃取容易とする多値データで おるデジタル信号を出力するためのA/D変換器 95を設け形成されている。これも上記から明ら かの通り描画作業中は使用せず、電子光学系30 の各パラメータを自動校正する際に使用されるも のである.

なお、後記の比較検査ユニット100との関係 では、損傷パターンデータ発生手段を形成するも のであるから加算器94からはアナログ信号を出 力できるよう形成されている。

スキャン制御ユニット 6 2 は、測長システム 2

0 (37.1 129.14) てはY輪方向の側長システムは る) から×テーブル12むよびY チーブル16の移動に伴って発生されるアップ/ ダウンパルス信号をカウントして両チーブル12 16の現在値を求めCPU50かいつでも読み取 れるようするとともにCPU50から指令される スキャン開始位置P╸、スキャンピッチP、スキ + シ末数等の指令信号を受けて、スキャン間始位 舞り、に連するとピット変換ユニット70、昼向 |解御ユニット80にタイミング信号を送出せる。 かつ指定された走査本数が完了するとこれを停止 するよう形成されている。近こに、体装置の位置 方法は第8回に示すようにX品向電振37によっ て電子ピームをX輪方向に走査しつつYテーブル 1.6をY輪方向に連続移動させるとともにメテー ブル12を開歌的に移動させて第8回の点線で示 したように帯状の領域毎にジグザグ走行させなが ら実験の方向に収入行われるものとされている。 また、テーブル制加ユニット 6 4 は、CPUS

0 からの速度、方向および移動距離指定に基づき

内灘したドライバ(図示省略)を介しモータ 1 34. 17を駆動させて×および<u>Yテーブル12。</u> を別切するものである。 ここに、電子光学系調整ユニット50、校正ユ ニット90によって推画条件に適合させるよう電 子光学系30を校正し、ピット変換ユニット70 偏向初加ユニット80、スキャン制加ユニット 6 2 およびテーブル制御ユニット64へCPU50 から所定の手順で指令信号を与え装置本体208 を駆動制力すれば、磁気テーブ装置するにセット した設計データに基づく所定パターンを<u>Yテープ</u> ル15上に取り付けたは料5上に損国することが Tas.

さて、本発明の特徴的部分である検査作業を可 能とする比較検査手段である比較検査ユニット1 ○○は死3区に示すように構成されている。

すなわち、推議後に現像、エッチング等を能し てバターン形成されたマスクをYチーブル16上 に前記試料 5 の場合と同様に位置出し取り付けし ておく、そしてYテーブル16が移動を開始する。

直印にスキャン制御ユニット 5.2 から出力される ロードクロックして1と第1回目の走査(スキャ ン)時にマスクからの反射電子を無検出手段たる 反射電子検出器39で検出した後に発生されるロ - ドクロック L C 2 とを入力とする O R ゲート 1 05に接続された3つのラッチ回路103(10 3 a , 1 0 3 b , 1 0 3 c) 、各ラッチ回路でラ ッチしたパラレルパターンデータ等を記憶する 3 つのシフトレジスタ104(104 m. 104 b. 104c)、損債パターンデータ発生手段たる校 正ユニット99からのアナログ信号をコンパレー タ108によってデジタル信号とされた提展デー タを記憶するシフトレジスタ107、このシフト レジスタ107の記憶内容を所定処理した後にロ ードクロックレC2が入力される毎に記憶する3 つのシフトレジスタ106(106a, 106b, 106に)、各シフトレジスタ104点、104 b、 I O 4 c の記憶内容と各シフトレジスタ 1 O 6 m. 106 b. 106 c の記憶内容とを設当り 的に比較契斯する9つのイクスクルーシブORゲ

ロードクロック L C 1 は、 Y テーブル 1 5 が移動開始前に 3 個発せられるもので、 1 個目の ときはデータ選択信号 S E しが * 0 * となっているからラッチ回数 1 0 3 a にはセレクタ 1 0 1 を介して同辺マータがロードされる。また、 2 個目以後は G 号 S E L は * 1 * に保持され、ラッチ回路 1 0 3 a にはセレクタ 1 0 1 を介しビット変換ユニ

そのは、 Yテーブル 1 6 が移動してスキャン問始に取 P。 (第 8 図 多限) に到達する と ジ フ ト フ ック S C 1 が発せられる ことによって 校 レーニット 9 0 が出力する アナ ロ グ 信号を シフトレータ 1 0 7 にロードする。 もとより 信号 S C 1 は ス キャン制御ユニット 6 2 か ら発せられる タミング 信号を 基準として 偏向 制御ユニット 8 0 が行う ビームスキャンに同期する 6 のである。

このようにして、シフトレジスタ 1 0 7 にロードされたマスクの通像データは校正ユニット 9 0 からのパラレルパターンデータより左右に各 * 1 ピクセル (1 ピット) 余分な時接部を含むよう形成されている。

次いで、第1スキャンの提集が完了するとロー ドクロックしこ2が1個発せられる。これにより、 シフトレジスタ104c、104b、1042に は、それぞれ対応するラッチ回路103c.10 3 b、 1 0 3 a にロードされていた周辺データ、 第1スキャン分のパターンデータ、第2のスキャ ン分のパターンデータがロードされる。とともに シフトンジスタ101の摄像データもシフトレジ スタ106a、106b、106cに再時的にロ - ドされる。この場合、シフトレジスタ106c には右にしピクセル (1ピット) だけシフトした 内容がコードされ、シフトレジスタ106ェには 左に1ピクセル(1ピット)だけシフトした内容 がロードされ、かつシフトレジスタ106日には シフトレジスターG7の内容がそのままロードさ たるよう各シフトレジスタ106a.b.cと1 0.7とが接続されている。

そして、第 2 スキャン以後の頃後データをシフトレジスタ 1 0 7 にロードするときには、もはやロードタロックして 1 、して 2 とは関与しないの

で、信号SCIとSC2とは同時に作動するようされている。

はって、シフトレジスタ104a,104b. 104cとシフトレジスタ106a,106b. 106cの各出力は9個のEx - ORゲート10 9a~ Jで観当りで比較される。

なお、この写個のE。 - O Rゲート109 a ~ jからなる比較回路 L L O は、 X および Y 方向に ついてそれぞれましピクセルの位置づれを許容し て比較するよう形成されている。これにより アラ イメントの製造が比較 判断 を混乱させるという不 都合が回避され確実な検並ができるわけである。

また、比較回路110寸なわち各 B。 一〇 R ゲート109の出力処理は図示省略したが欠陥判断を次のように行うよう 形成されている。 ① それぞれの出力を一旦シフトレジスク (図示省略) となっったピクセルの数のみをカウントする。②カウをよるが最も少ないもののシフトレジスタの内容をメモリマップ (図示省略) に記憶する。③メモリマ

ップを検索し、1 ° が 、 模または(5 ° 方向に 2 ピクセル以上連続している場合を欠陥と料定す。

このように、本実格別の電子ピーム協画装置といいます。 間面作品を行うための構成要素に比較しまっます。 ト100を有機的に致け、その校正ユニットの場像デークであるパターンデークと、ピット 変換ユニット 80からの設計データ(ソスデータ)に基づくパターンデータとそスキャンを得るエットのスキャンタイミング信号和テーブル12、16の位置データとを巧みに利用していたしてのである。

なお、品質を理等返用上の便宜から上記検査作業によって利定した欠陥パターンを目視可能とするモニタや超気ディスク装置(2次記憶させその皮性サイズを求めて外部開設に出力する機能等では検査完了後に、テーブル「2。16を再移動させつつ欠陥パクーンの座標に位置決めしてSEMを出力できる機能等をも構えている。

マスク装置 4.2 に指面行ちデータとして特機されていた中間フェーマットデータをピット変換ユニット 1.0 でピットパターンに変化しつつブランキング信号であるピットシリフルデータを出力させブランキング電極 3.5 を初切して行う。

ブランキング電極35へのブランキング信号が・0・の場合には電子洗3からのピームが試料5上に照射され、ブランキング信号が・1・の場合にはアパーチャ36に風止される。従って、スキーン制御ユニット62、テーブル制御ユニット64とを協働させ第8図で示すようによりによりにはい、この一列目の×走査を行い、この一列目のが定するには対すったとせ、マテーブル16を逆方向に移動し、図で点線で示すようにジグザグに試料5の所定領域に所定のパクーンを推画することができる。

(マスク形成)

一層画作業完了後、描画された試料をモヤテープル15から取りがし、別個の装置によって試料を

大に、京 旋例の作用について説明する。

(提高作集)

次いで、 \underline{Y} テーブル16上に甘西対象物である。 は料 $\underline{5}$ を \underline{p} ードする。

描画作業は、磁気テープ装置41からの設計データをCPU50でフォーマット変換し、磁気デ

を現像し、エッチングを行う事所定の公知手順に よってマスクを形成する。

このようにして製造したマスクまたは解信の描画整度で製造したマスクを Y チーブル 1 6 上の所定位便にセットする。

(検査作業)

検交作型においても、 借頭作業の場合と関係にはは作業を行う。 調整作業は 推画作業の場合を場合とは は同じであるが、特に、 機像パターンデータ 発生手段である校正ユニット 9 0 の ディン調整用 D ノ 人変機器 9 3 に ド 人変機器 9 2 、 バイマス用 D ノ 人変機器 9 3 に ト とって、 パターンの 有る部分と無い部分との ローン で ラストと も 技信号 レベルとの 関係を 検査に 必要と されている 範囲内に ゲイン 調整、 バイアス 調整とし 設定することが 含まれる。

次いで、先の設計データ(別書装型で指面して 製造されたマスクの場合には、当該マスクに相応 した設計データを破気テープ装置(1 にセットす る。)に基づきピット変換ユニット 7 0 、瞬向制 知ニニット 8 0 、スキャン制質ユニット 6 2 およ びテーブル利润ユニット を協働させて最近作 葉の場合と同様な手順によりマスク上に区面され たパターンをスキャンする。

ここで、ピット変換スニット70のカライイがあるというとをからはピームを受けて、「フライスニックを対し、「フライスニックを対し、「フライスニックのカーを受けて、「サークのでは、「サーク」の「サーム」の「

これを手順を追って評説すると、

(1) マテーブル16が移動開始前すなわち検 変作業開始前にスキャン制御ユニット62からロードクロックして1が3個発せられる。1回目のパルスではデータ選択信号SELが10°になっ ているから周辺データがセレクタ101を介しう なお、2回目以後ではほ号SELは、1、となり、セレクタ101を介しピット数はユニット70からのバラレルパターンデータをロードするよう作用する。このようにして3回目のロードクロックLC1が出力されたときには、ラッチ回路103。1105には第2スキャン分のパラレルパターンデータ、第1スキャン分のパラレルデータ、周辺データがラッチされる。

(2) このデータセットが終了するころに歩動させつつあった Y テーブル 1 6 がスキャン開始 位置 P。 (第 8 回) に到達すると 国向制団ユニット 8 0 が行うビームスキャンに同期させるスキャン 制弾ユニット 6 2 のタイミング 信号を交換とした ジフトクロック S.C.1 が発せられ シフトレジスタ 1 0 7 にはコンパレータ 1 0 8 で 2 位化した 過像データが校正ユニット 9 0 からロードされる。この場合、シフトレジスタ 1 0 7 には、 提像デ

ータはピット変換ユニット70からのパラレルパターンデータよりも左右にそれぞれ1ピクセル(1ピット)余分に隣接部を含んでいる。後記するように負計データと温度データとをマトリックス状に比較判断するためのものである。

(3) 第1スキャンによって抵係が完了するとロードプロック L C 2 が 1 個発生する。これにより C R ゲート! 0 5 を介しシフトレジスタ 1 0 4 a . 1 0 4 b . 1 0 4 c には対応するラッチ回路 i 0 3 a . 1 0 3 b . 1 0 3 c から第2スキャン分、第1スキャン分の設計データと周辺データとがパラレルロードされる。

一方、シフトレジスタ107にロードされた温度デースもシフトレジスタ106 a . 1 0 6 b . 1 0 5 c にバラレルロードされる。シフトレジスタ106 a には左に1 ピクセルだけシフトされたいフトレジスタ106 b には右に1 ピクセルだけンフトされ、シフトレジスタ106 b にはかったいジスタ107の内容がそのままロードされる。

なに 第 2 スキャンが完了した以降はスキャン

信号 S C 1 、 S C 2 が同時に作動し、以下、順次設計データとマスクからの摄像データが各 3 つのシフトレジスタ 1 0 4 * ・ 1 0 4 b ・ 1 0 4 c と1 0 5 * ・ 1 0 6 b ・ 1 0 6 c にロードされる。
そしてピット変換ユニット7 0 から最終スキャンのパターンデータをロードした後で、 S E L が・ 0 * に戻り、周辺デークを1スキャン分追加する。

 画されたマスクのパタ が一致しないことを意味する。

そこで、上記各カウンタの最も少ないカウント値を示す上記シフトレジスクの内容をメモリマップに記憶する。

(5)かくして、メモリマップを検索し、 1、が軽、構または鮮め(45°)方向に2ピク セル以上連続している場合には、先にシフトレジ スタ106a、106cで1ピクセルづらせた技 術的便宜を越えたものとなっているので欠陥と特 断するのである。

また、この欠陥判断は図示省略のモニタ・ブリンタ等により目視確認できかつデータにはすることができる。

世って、この実施例によれば、「技面装置に比較 検査ユニット100を付加させるだけで推画作業 を行うための電子光学系調整ユニット60、ビット変換ユニット70、四回制加ユニット80、ス キャン制団ユニット62、テーブル制御ユニット 64をそのまま有効に利用するとともに常時は不 使用の校正 ット90とを巧みに利用すること によって検査作業ができる。このことは、指面装置と検査装置とを各1台づつ設備する必要がない から経済上、設置スペース上、運転上ともに使れた実用的価値を有するものとなる。

また、検査作業は、電子ピーム階画装置の電子 光学系30をそのまま利用できるので、前記従来 の光学的検査装置に比較して光学的繁差が作功で きる。従って、従来の光学的検査装置における解 像能力よりも高い能力を発揮することができる。 0、1μm以下の欠陥も検出できる。ここに高級 度の電子ピーム措置装置の実効が保障されるとい

また、CPU50のデータフォーマット変換等のデータ準備作業プログラムやビット変換ユニット70、偏向制備ユニット30等による走査機能をそのまま利用できるからデータ形式を描画作業と検査作業毎に変更する必要がなく、設計データをそのまま利用することができる。

これは、設計データの作成ミスを国題できると

ともにその脳大な作業時間を排斥できるので結果 として迅速かつ高特度でマスクを製造することが できる。

さらに、比較校生ユニット1000は、、周辺デークを切りを作費をデータとして複数のスキャン分のに、後年でクレルドータから左右(スキャン方向)に1ピクセルだけづらせたパラレルバクーンを描したがつけ、かつ比較回路110では、最大に変更に適応したができるよう構成されているので、、優めて実用的な検索作業を実行することができる。

(第2 実施例)

第2実施例は比較検査コニット100を前記第 1実施例の場合と異なるものとしたものである。 従って、第1実施例の場合と同一の構成要素については最明を省略するものとする。

さて、第2実能別の比較検査ユニット100は、 ムスキャン動作と同期されかつ1クロック周期が 第10回に示すように、CPU50から入力され ピクセルサイズと一致する書込クロックWRTC

た反射電子検出器39の感度や性デークをメモリナる思度特性データメモリ1112と、このととというという。 クロング・ログ は でいかり しん で アークを発生された データを発生された データを発生された アークを発生されて アークを記憶する とのである デジタ との を 後 出する 比較 計 1 1 5 との 段 計 アークを 比較 し 1 1 5 との 段 計 アークを 比較 し 1 1 5 との 段 計 アークを 比較 し 1 1 5 との 段 計 で る 比較 計 1 1 4 と か 6 構成されている。

ここで、イメージメモリ115は数スキャン分のデータをメモリ可能とされ、比較器114は府記第1実施例の場合と同様に±1ビクセルだけづれを詳なして比較するよう形成されている。

そして、提像データは、スキャン制御ユニット 5 2 が送出するタイミング信号を基準としてピー ムスキャン動作と同期されかつ1 クロック国財が ピクセルサイズと一致する客込クロックWRTC 統いて、比較器114では、両データを比較し CPU50から指定されたスレッショルド値を越 えたピクセルのみを欠陥と特定する。

従って、この第2実施例の場合には、第1実施 例の場合と同様にモード選択によって指面作業と 核支作型を錯平よく行うことができる。

さらに、比較技査ユニット100がマスクから の指復データと設計データとを多級化パターンデ ータとして比しるよう形成されているから、トーン情報を含み両データを比較することになるのでハーフトーン欠階をも検出できるという優れた効果を遵する。

このことは、同一ピクセルサイズの場合、 豕 1 実施例 (2 値データ方式) に比べ解体能力を一層 高めることができることを意味するものである。 (第 3 実籍例)

第 3 支援例は第 2 実施例の場合と関係に比較校立ユニット 1 0 0 を前記第 1 実施例の場合と異なるものとした場合である。

すなわち、第1実施別が2値方式、第2実施例が9値方式のデジタル比較方式であるのに対して ナログ比較方式とした場合である。従って、第1 実施別の場合と同一の株成要素については説明を 音略するものとする。

第3 実施例の比較検査手段としての比較検査コニット 1 0 0 は、第1 2 図に示されるように多値パターンデータ発生ユニット 1 1 1 から 1 スキャン分の多値データ (設計データ) をロード可能と

せって、この実施側の場合にも第1実施側の場合と同様に描画作業と検査作業とを迅速かつ高額 まに行うことができる。

以上の実施例では、装置本件 2 0 0 2 制御部 3 0 0 2 から電子ビーム指画装置を構成したが、要は設計データ(ソースデータ)に基づき電子ビー

ムをブランキング制御して推育作業できるものであればよいからこれらの構成は実施例に限定されない。例えば、ピット変換ユニット70、個向制 群ユニット80、スキャン制御ユニット62等は 確能的、便宜的区分であるからこれらを統合的に ハード化してもよい。

(発明の効果)

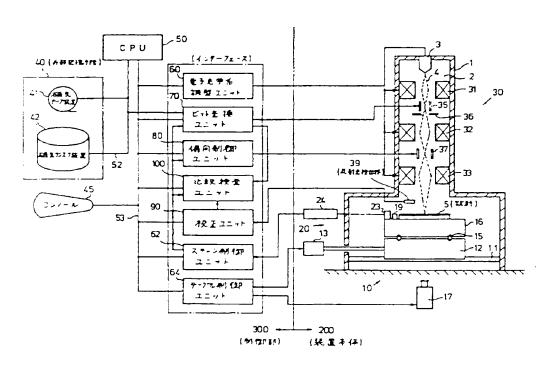
本発明は、ブランキング制御して協画できると ともにその投計データおよび構成要素をそのまま 利用して指摘されたであるという使れた効果を有する。 4.図面の簡単な説明

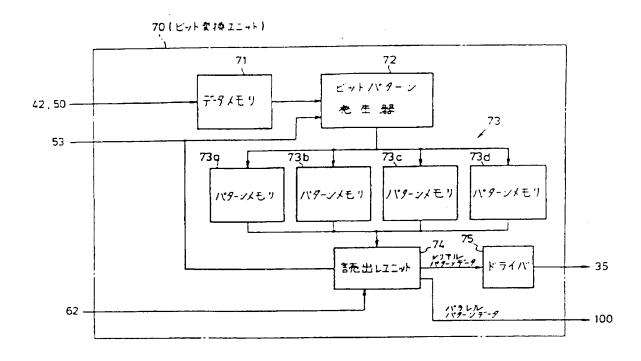
第1回は未発明に係る電子ピーム走査型描画装 置の第1実施例を示す全体構成図、第2図は同じ くピット変換ユニットの構成回路図、第1回は何 じくフォーマット更換の説界図であって、(人) は本装置固有の図形変現形式、(B)は設計デー タの形式、(C) は中間フォーマットを示す、第 4 図は同じくピット変換の内容説明図で(A)は 本塾図固有の図形要項形式を示し、 (B) はビッ トデータを示す、第5回は同じく最同期収ユニッ トの構成回路図。 第6回は同じくタイミングチャ - トで (A) はりセット信号で (B) は偏向 提信 号である、第7回は同じく厚生パターンデータ発 生下段を併る校正ユニットの構成回路図、第「図 は同じくスキャン方式の説明図、第9回は同じく 比較検査ユニットの排成回路図、第10回は、第 2 実施例を示す比較検査ユニットの構成回路図、 第11回は第2実施例の比較技変ユニットに入力

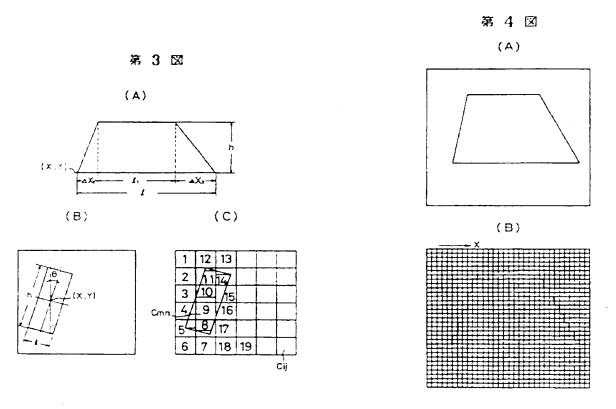
される感度 曲線図および第12回は第3次能 例を示す比較検査ユニットの構成回路図である。 5…抗科(マスク)、10…テーブル騒動手段、 20… 武長システム、30… 電子光学系、39… 在校出手段を併る反射光技出器、 4 0 …外部記憶 手段、50…CPU、60…電子光学采調整ユニ 、 6 2 … スキャン制御コニット、 6 4 … テー 10…ピット交換ユニット、 ブル制設ユニット、 8 0 …偏向誘缸ユニット、9 0 …損後パターンデ - 夕発生手段を併る校正ユニット、100… 比較 検査ユニット、103m、b、c… 第1記位手段 を形成するラッチ回路、104a、b.c…第1 記憶手段を形成するシフトレジスタ、106a. 107…第2記位手段を形成するシフト 111…多値パクーンデータ発生ユニ 128 * . 5 … 比較器、115 … - ジメモリ、1 2 4 ··· D / A 変換器、1 2 5 …アナログ波算器、 200…装置木件、300… 101 701 es .

代理人 弁理士 木下 実三

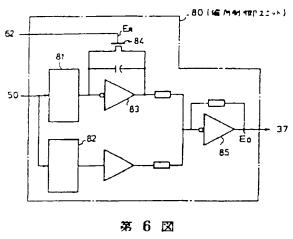
第1図

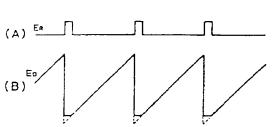


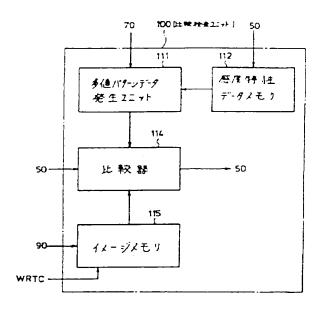


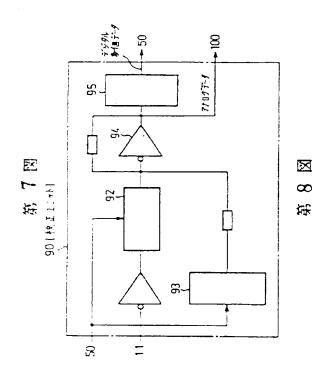


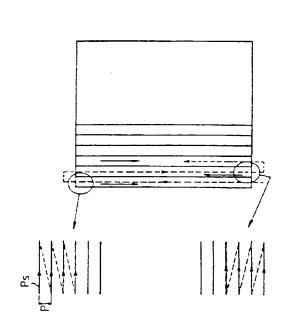
1, 10 1, 000 2, 000 Co.

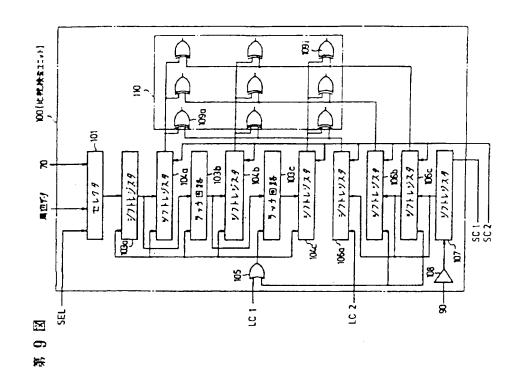












第 12 図

